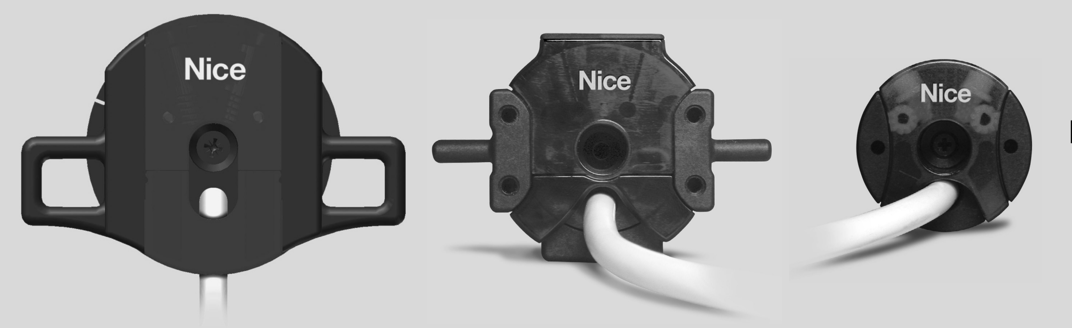
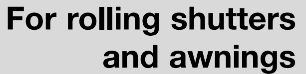








Neomat A

Installation and use instructions and warnings

Warning: follow these personal safety instructions very carefully.
Important safety instructions; save these instructions for future use.

Istruzioni ed avvertenze per l'installazione e l'uso

Attenzione: per la sicurezza delle persone è importante rispettare queste istruzioni.
Istruzioni importanti per la sicurezza; conservare queste istruzioni.

Instructions et avertissements pour l'installation et l'utilisation

Attention: pour la sécurité des personnes, il est important de respecter ces instructions.
Instructions importantes pour la sécurité; conserver ces instructions.

Anweisungen und Hinweise für die Installation und die Bedienung

Achtung: für die Sicherheit von Personen ist es wichtig, sich an diese Anweisungen zu halten.
Für die Sicherheit wichtige Anweisungen – aufbewahren!

Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

Atención: es importante respetar estas instrucciones para garantizar la seguridad de las personas.
Instrucciones importantes para la seguridad; conserve estas instrucciones.

Instrukcje i ostrzeżenia związane z instalowaniem i użytkowaniem

Uwaga: mając na uwadze bezpieczeństwo pracowników należy przestrzegać niniejsze instrukcje.
Ważne instrukcje bezpieczeństwa; instrukcje należy przechowywać do przyszłej konsultacji.

Aanwijzingen en aanbevelingen voor installering en gebruik

Let op: voor de veiligheid van de personen is het van belang deze aanwijzingen op te volgen.
Belangrijke aanwijzingen voor de veiligheid; bewaar deze aanwijzingen.

COMPANY
WITH QUALITY SYSTEM
CERTIFIED BY DNV
=ISO 9001/2000=



2) Installation

⚠ **Une installation incorrecte peut entraîner de graves blessures.**

A:	Moteur tubulaire NEOMAT-A
B:	Clips ou goupilles de fixation
C:	Support et entretoise
D:	Roue d'entraînement
E:	Couronne neutre
F:	Bague neutre

Préparer le moteur avec la séquence d'opérations suivante:

1. Enfiler la couronne du fin de course (E) sur le moteur (A) jusqu'à ce qu'elle s'encastre dans la bague correspondante du fin de course (F) en faisant coïncider les deux rainures; pousser à fond comme l'indique la fig. 5.
2. Insérer la roue d'entraînement (D) sur l'arbre du moteur. Sur NEOMAT-SA, la fixation de la roue d'entraînement (D) s'effectue automatiquement par clipsage.
3. Sur NEOMAT-MA, fixer la roue d'entraînement avec la rondelle Seeger par pression. Sur NEOMAT-LA, fixer la roue d'entraînement avec la rondelle et l'écrou M12.
4. Introduire le moteur ainsi assemblé dans le tube d'enroulement jusqu'à ce qu'il touche l'extrémité de la couronne (E). Fixer la bague d'entraînement (D) au tube d'enroulement à l'aide d'une vis M4x10 de manière à éviter les éventuels glissements et déplacements axiaux du moteur (fig. 6).
5. Bloquer enfin la tête du moteur au support (C) prévu à cet usage, avec l'éventuelle entretoise, à l'aide des clips ou de la goupille (B).

F

2.1) Connexions électriques

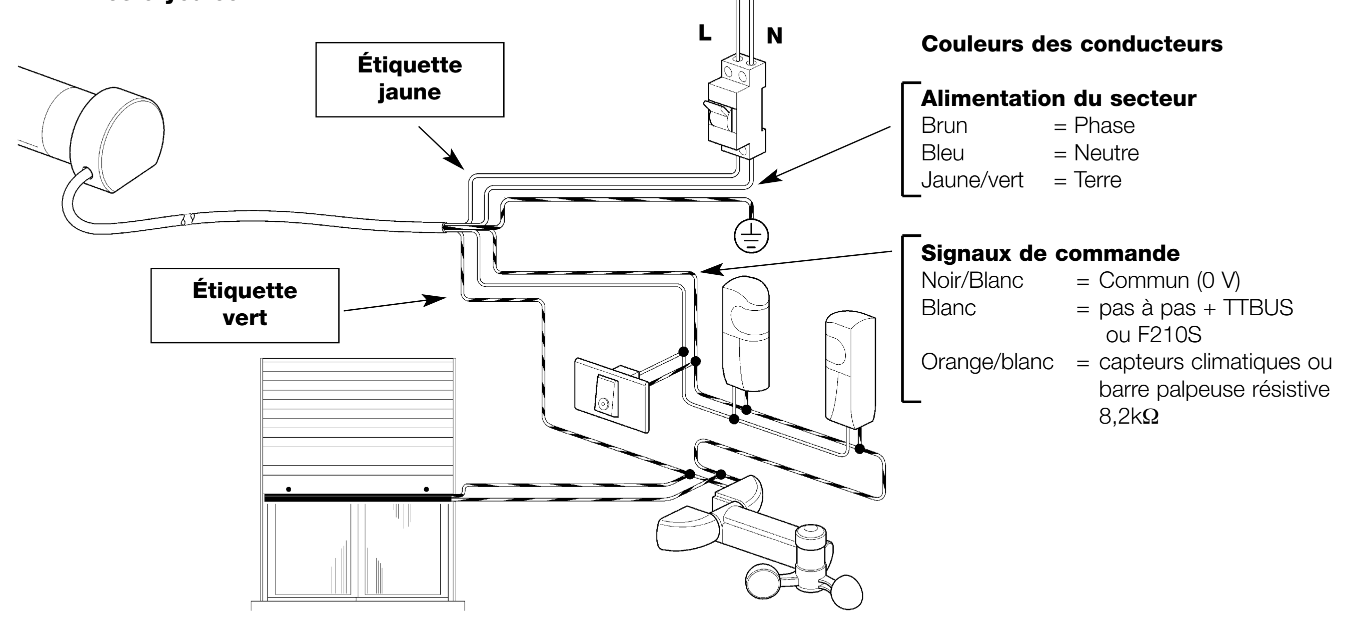
⚠ **Pour les branchements des moteurs, il faut prévoir un dispositif omnipolaire de déconnexion du secteur avec distance entre les contacts d'au moins 3 mm (sectionneur ou bien fiche et prise, etc.)**

⚠ **Respecter scrupuleusement les connexions prévues, en cas de doute, ne pas tenter en vain mais consulter les notices techniques disponibles également sur le site “www.niceforyou.com”.**

Un branchement erroné peut provoquer des pannes ou des situations de danger.

Le câble pour les connexions électriques des moteurs NEOMAT-SA, NEOMAT-MA et NEOMAT-LA disposent de 6 conducteurs: 3 conducteurs (étiquette jaune) pour l'alimentation du secteur et 3 conducteurs (étiquette vert) pour les signaux de commande.

Pour les connexions électriques, voir le schéma ci-dessous. les dispositifs de connexion ne sont pas fournis avec le produit.



Couleurs des conducteurs

Alimentation du secteur

Brun	= Phase
Bleu	= Neutre
Jaune/vert	= Terre

Signaux de commande

Noir/Blanc	= Commun (0 V)
Blanc	= pas à pas + TTBUS ou F210S
Orange/blanc	= capteurs climatiques ou barre palpeuse résistive 8,2kΩ

2.1.1) Alimentation de secteur (brun + bleu + jaune/vert):

L'alimentation électrique à la tension de secteur doit être connectée sur les conducteurs: Brun (Phase); Bleu (Neutre) et Jaune/Vert.

⚠ **Ne connecter sous aucun prétexte l'alimentation de secteur (230V ou 120V) dans les autres conducteurs.**

2.1.2) Entrée “pas à pas”: (blanc + noir/Blanc):

Pour commander l'automatisme en mode manuel, il est possible de connecter un simple contact d'un bouton entre les conducteurs Blanc (entrée pas à pas) et noir/Blanc (commun); le mode de fonctionnement suit la séquence: montée - arrêt - descente - arrêt.

Si la touche est maintenue enfoncée pendant plus de 3 secondes (mais moins de 10), on a toujours l'activation d'une manœuvre de montée (celle qui correspond à la touche ▲ des émetteurs). Si la touche reste enfoncée plus de 10 secondes, on a toujours l'activation d'une manœuvre de descente (correspondant à la touche ▼). Cette particularité peut être utile pour “synchroniser” plusieurs moteurs vers la même manœuvre, indépendamment de l'état dans lequel ils se trouvent.

2.1.3) Entrée “TTBUS” (blanc + noir/blanc):

Le “TTBUS” est un Bus développé pour pouvoir contrôler de manière indépendante des moteurs ou logiques de commande, jusqu'à 20 dispositifs, en les connectant simplement en parallèle avec seulement 2 conducteurs. D'autres informations sont disponibles dans les instructions des produits compatibles avec TTBUS. À l'entrée TTBUS, on peut connecter les programmateurs TTP ou TTI qui permettent de simplifier les opérations de programmation et de gestion des installations; pour plus d'informations, consulter les notices techniques correspondantes.

2.1.4) Entrée “Photocellule F210S” (blanc + noir/blanc) (uniquement pour les versions NEOMAT-MA et NEOMAT-LA):

Sur l'entrée “Photocellule F210S” il est possible de connecter la photocellule F210S pour détecter la présence d'éventuels obstacles et empêcher ainsi la manœuvre de descente. D'autres détails sur les connexions se trouvent dans le manuel d'instructions de la photocellule F210S.

⚠ **Si l'on souhaite utiliser les photocellules F210S, il est nécessaire de mémoriser les émetteurs avant d'effectuer la connexion des photocellules.**

⚠ **Les entrées pas à pas, TTBUS et F210S utilisent physiquement les mêmes conducteurs blanc + noir/blanc: on ne peut donc utiliser qu'un type d'entrée à la fois.**

2.1.5) Capteurs climatiques (noir/blanc + orange/blanc):

Il est possible de connecter à l'entrée “capteurs climatiques” (entre le commun et l'entrée “capteurs climatiques”) connecter un simple capteur de vent (anémomètre) ou un capteur “vent - soleil - pluie” spécial. Il est possible de connecter à un même capteur jusqu'à 5 logiques de commande en parallèle en respectant la polarité des signaux (sur les moteurs, le conducteur noir/blanc doit être connecté au noir/blanc et l'orange/blanc à l'orange/blanc).

2.1.6) Entrée bord sensible résistif (noir/blanc + orange/blanc):

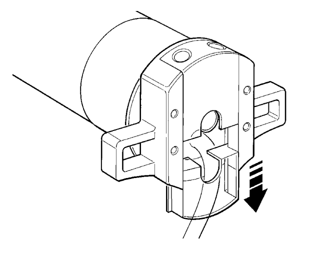
Il est possible de connecter un bord sensible résistif (ayant une valeur constante de 8,2KΩ).
Pour les programmations et le fonctionnement en cas d'intervention de la barre palpeuse résistive, voir le paragraphe 4.3.3.

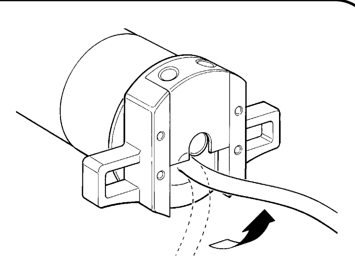
⚠ **Les entrées des capteurs climatiques et de la barre palpeuse résistive sont alternatives l'une à l'autre car elles utilisent physiquement les mêmes conducteurs noir/blanc + orange/blanc; on ne peut donc utiliser qu'un type d'entrée à la fois.**

2.2) Direction de la sortie du câble

(ce chapitre se réfère uniquement à la version NEOMAT-LA).
Si l'on souhaite modifier la direction de sortie du câble, il suffit de:

1. Retirer la protection en la tirant vers l'extérieur;
2. Plier le câble dans la direction souhaitée;
3. Insérer la protection en la pressant avec force dans son logement.



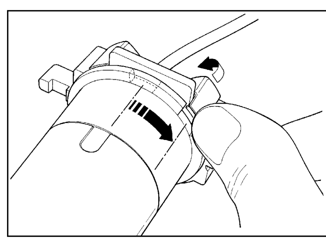


2.3) Connecteur et câble d'alimentation

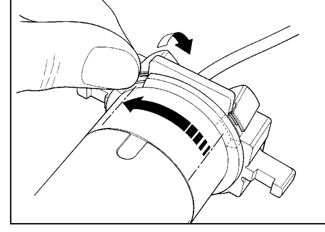
(ce chapitre se réfère uniquement à la version NEOMAT-MA et est réservé au personnel technique chargé de la maintenance).

⚠ **Si le câble d'alimentation est abîmé, il faut le remplacer par un câble identique disponible chez le constructeur ou au centre de service après-vente!**

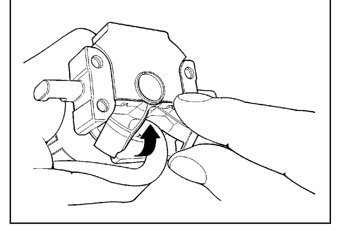
S'il est nécessaire de déconnecter le moteur du câble d'alimentation, agir comme l'indiquent les figures suivantes:



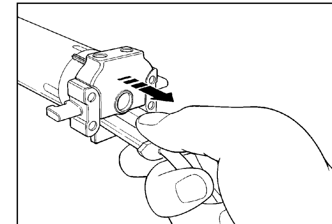
Tourner la bague jusqu'à ce que l'encoche coïncide avec l'une des dents d'accrochage, puis décrocher.



Répéter l'opération pour l'autre dent.



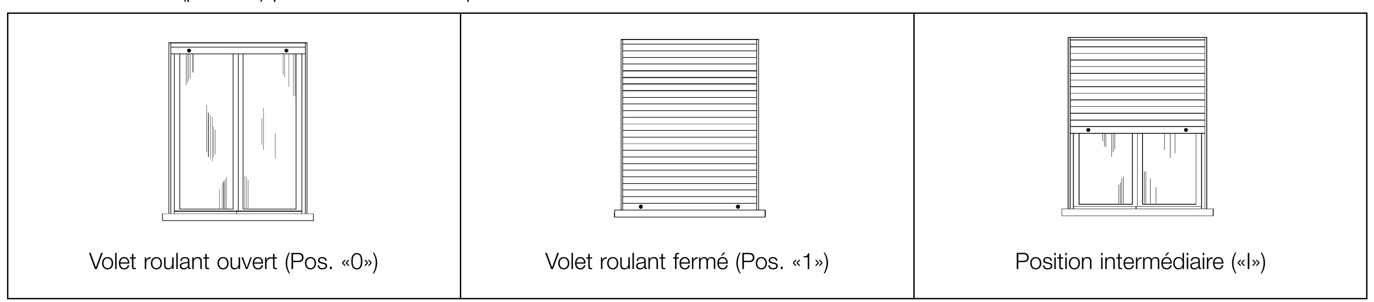
Plier le câble vers l'intérieur et enlever la protection en la tournant délicatement vers l'extérieur.



Débrancher le connecteur en le tirant.

3) Réglages

Les moteurs tubulaires série NEOMAT-A sont équipés d'un système de fin de course électronique; la logique de commande électronique interrompt le mouvement quand la fermeture à enroulement atteint les positions de fermeture et d'ouverture programmées. Ces positions doivent être mémorisées grâce à une programmation adéquate qui doit s'effectuer directement avec le moteur installé et la fermeture à enroulement complètement montée; pour simplifier, on fera référence à un volet roulant.
Même si les positions «0» (volet roulant ouvert) et «1» (volet roulant fermé) n'ont pas encore été mémorisées, il est possible de commander le moteur mais le mouvement s'effectuera avec une commande «par action maintenue». Il est également possible de programmer une position intermédiaire (pos. «I») pour une ouverture partielle du volet roulant.



Volet roulant ouvert (Pos. «0»)	Volet roulant fermé (Pos. «1»)	Position intermédiaire («I»)

F

4) Programmations

La phase de programmation se compose de trois étapes:
1. Mémorisation des émetteurs
2. Programmation des positions "0" et "1";
3. Programmations optionnelles;

Pour qu'un émetteur puisse commander un moteur série NEOMAT-A, il faut procéder à la mémorisation suivant les indications du tableau A1.

ATTENTION:
- **Toutes les séquences de mémorisation sont temporisées, c'est-à-dire qu'elles doivent être effectuées dans les limites de temps prévues.**
- Avec des émetteurs qui prévoient plusieurs "groupes", avant de procéder à la mémorisation, il faut choisir le groupe de l'émetteur auquel associer le moteur.
- La mémorisation par radio peut s'effectuer dans tous les récepteurs qui se trouvent dans le rayon de portée de l'émetteur; il faut donc alimenter uniquement celui qui est concerné par l'opération.

Il est possible de vérifier s'il existe déjà des émetteurs mémorisés dans le moteur; pour cela, il suffit de vérifier la durée des bips émis au moment de l'allumage du moteur.

Vérification des émetteurs mémorisés		
2 longs bips	♫♫	Aucun émetteur mémorisé
2 bips brefs	♪♪	Il y a déjà des émetteurs mémorisés.

4.1) Programmation des émetteurs

Chaque radiocommande est reconnue par le récepteur incorporé dans la logique de commande de NEOMAT-A à travers un "code" distinct.
Il faut donc procéder à la "mémorisation", phase à travers laquelle on prépare la logique de commande à reconnaître chaque radiocommande.

Quand la mémoire ne contient aucun code, on peut procéder à l'enregistrement du premier émetteur de la manière suivante:

Tableau "A1"	Mémorisation du premier émetteur (en mode I)	Exemple
1.	Connecter le moteur à l'alimentation de secteur, on entendra immédiatement 2 longs bips.	ON ♫ ♫
2.	Dans les 5 secondes qui suivent, presser et maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur à mémoriser (pendant 3 secondes environ).	3s
3.	Relâcher la touche ■ quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation.	♫ ♫ ♫
Pour mémoriser d'autres émetteurs, voir tableau A2.		

Quand un ou plusieurs émetteurs ont déjà été mémorisés, il est possible d'en activer d'autres en suivant les indications du tableau A2.

Tableau "A2"	Mémorisation d'autres émetteurs (en mode I)	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche ■ du nouvel émetteur (pendant environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche ■.	Nouveau 5s ♫
2.	Presser lentement 3 fois la touche ■ d'un émetteur existant déjà mémorisé.	Existant X3
3.	Presser encore la touche ■ du nouvel émetteur. Relâcher la touche ■ quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation.	Nouveau ♫ ♫ ♫
Note: Si la mémoire est pleine (14 émetteurs), 6 bips indiqueront que l'émetteur ne peut pas être mémorisé.		

4.2) Programmation des positions “0” et “1”

Pour ce qui est des automatismes pour volets roulants, essentiellement trois cas peuvent se présenter, liés à la présence ou non d'éléments de «blocage» de la course du volet roulant: «butées d'arrêt» de fin de course en montée (qui limitent l'ouverture maximale) et/ou «ressorts anti-intrusion» (qui empêchent toute possibilité de soulever manuellement le volet roulant quand il est complètement fermé). Si ces limites de course mécaniques (butées d'arrêt et/ou ressorts) sont présentes ou non, la programmation des fins de course peut s'effectuer de différentes manières:
Programmation manuelle des fins de course (les butées d'arrêt ou ressorts anti-intrusion ne sont pas nécessaires)
Programmation semi-automatique des fins de course (les butées d'arrêt doivent être présentes en montée)
Programmation automatique des fins de course (la présence des butées d'arrêt en montée et des ressorts anti-intrusion en descente est nécessaire)
Pour programmer les positions, il faut utiliser un émetteur déjà mémorisé. Tant que les positions 0 et 1 ne sont pas mémorisées dans la logique de commande, les mouvements s'effectuent avec une commande «par action maintenue». Initialement, la direction du moteur n'est pas définie mais à la fin de la programmation, la direction du moteur est automatiquement assignée aux touches des émetteurs.

Tableau “A3”	Programmation MANUELLE des positions “0” et “1”	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▲ ou la touche ▼ d'un émetteur mémorisé jusqu'à la position d'ouverture voulue.	
2.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
3.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes sur la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	5s
4.	Presser la touche ▲ jusqu'à ce que 3 bips et un bref mouvement signalent que la position d'ouverture (“0”) a été mémorisée.	
5.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▲ ou la touche ▼ de l'émetteur mémorisé jusqu'à la position de fermeture voulue.	
6.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
7.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes sur la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	5s
8.	Presser la touche ▼ jusqu'à ce que 3 bips et un bref mouvement signalent que la position de fermeture (“1”) a été mémorisée.	

Note: À présent, la touche ▲ commandera la manœuvre de montée et la touche ▼ celle de descente.
Les manœuvres de montée et de descente s'interrompent sur les positions programmées.

Tableau “A4”	Programmation SEMI-AUTOMATIQUE des positions “0” et “1”	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▲ ou la touche ▼ d'un émetteur mémorisé jusqu'à ce que le volet roulant soit complètement ouvert et que le moteur s'arrête automatiquement sur les butées d'arrêt en montée.	
2.	Presser et maintenir enfoncée la commande ▼ qui fait descendre le volet roulant.	
3.	Relâcher la touche ▼ quand le volet roulant a atteint la position voulue (“1”).	5s
4.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
5.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes sur la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	5s
6.	Presser la touche ▼ jusqu'à ce que 3 bips et un bref mouvement signalent que la position de fermeture (“1”) a été mémorisée.	

Note: À présent, la touche ▲ commandera la manœuvre de montée et la touche ▼ celle de descente.
En montée, le volet roulant s'arrêtera contre les butées d'arrêt et en descente sur la position programmée.

Tableau “A5”	Programmation AUTOMATIQUE des positions “0” et “1”	Exemple
1.	Vérifier que le volet roulant est environ à mi-course; si nécessaire, utiliser les touches ▲ et ▼ d'un émetteur déjà mémorisé pour déplacer le volet roulant jusqu'à mi-course.	
2.	Presser et maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
3.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes sur la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides	5s
4.	Relâcher puis rappuyer sur la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende 2 bips lents.	
5.	Le volet roulant devra monter; si le mouvement s'effectue vers le bas, il faut presser la touche ▲ pour remonter le volet roulant.	
6.	À présent, la procédure se poursuit **automatiquement**: d'abord c'est la position “0”, au niveau des butées d'arrêt en ouverture, qui est trouvée puis c'est la position “1”, au niveau des ressorts anti-intrusion en fermeture.	
7.	La procédure s'achèvera avec le volet roulant complètement fermé et avec un signal sonore (3 bips).	

Note: À présent, la touche ▲ commandera la manœuvre de montée et la touche ▼ celle de descente.
Les manœuvres de montée et de descente s'interrompent un peu avant les limites voulues.

4.3) Programmations optionnelles

Les programmations optionnelles ne sont possibles qu'après la programmation des positions “0” et “1”.

4.3.1) Mémorisation de la position intermédiaire “I”

Si une position intermédiaire “I” est mémorisée, il est possible d'actionner le volet roulant jusqu'à la position programmée en appuyant simultanément sur les 2 touches ▼ et ▲ de l'émetteur. Pour mémoriser la position intermédiaire, suivre cette procédure:

Tableau “A6”	Programmation de la position intermédiaire “I”	Exemple
1.	À l'aide des touches ▲ ■ ▼ d'un émetteur, actionner le volet roulant jusqu'à la position I à mémoriser.	
2.	Maintenir enfoncée la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
3.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes sur la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	5s
4.	Presser simultanément les touches ▼ et ▲ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la position a été mémorisée.	

F

4.3.2) Effacement des positions mémorisées

Pour modifier les positions mémorisées, il est nécessaire, d'abord, de les effacer puis de reprogrammer les nouvelles positions.

Tableau “A7”	Effacement de la position intermédiaire “I”	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
2.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes sur la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	5s
3.	Presser simultanément les touches ▼ et ▲ jusqu'à ce que 5 bips signalent que la position intermédiaire a été effacée.	

Il est maintenant possible de programmer la nouvelle position intermédiaire (tableau “A6”).

Tableau “A8”	Effacement des positions “0” et “1”	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
2.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes sur la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	5s
3.	Presser la touche ▲ (en cas de programmation automatique ou manuelle) ou la touche ▼ (en cas de programmation semi-automatique), jusqu'à ce que 5 bips signalent que les positions 0 et 1 ont été effacées.	

ATTENTION: après avoir effacé les positions 0 et 1, le volet roulant ne pourra être actionné qu'avec une commande par action maintenue; il sera nécessaire de mémoriser les nouvelles positions (tableaux A3, A4, A5).

4.3.3) Programmation du bord sensible sur l'entrée des capteurs.

Il est possible, au besoin, d'utiliser l'entrée normalement utilisée pour les capteurs climatiques pour connecter une barre palpeuse de sécurité à résistance constante 8,2kΩ. Dans ce cas, l'intervention de la barre palpeuse de sécurité provoque, au-dessus d'une hauteur programmée adéquate, l'arrêt du moteur et une brève inversion. Pour activer cette fonction, il est nécessaire de procéder à une phase de programmation spécifique. Alors que l'intervention du bord sensible au-dessus de la position programmée provoque toujours un arrêt et une brève inversion, au-dessous de cette position, le comportement dépend de la fonction activée.

Il existe plusieurs possibilités:
- le moteur continue à faire descendre le volet roulant jusqu'au fin de course bas mémorisé;
- le moteur s'arrête dès que le bord intervient (la brève inversion n'a pas lieu);
- le moteur s'arrête dès que le bord intervient et modifie le fin de course bas de manière à adapter la position d'arrêt juste avant l'intervention du bord (quelques manœuvres peuvent être nécessaires pour trouver la valeur optimale).

Tableau “A9”	Programmation du bord sensible sur l'entrée des capteurs	Exemple
1.	Soulever le volet roulant jusqu'à une position à laquelle une intervention de la barre palpeuse résistive doit provoquer l'arrêt du moteur et une brève inversion	
2.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
3.	Presser et maintenir enfoncées les touches ■ et ▼ pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 2 bips rapides.	5s
4.	Dans les 4 secondes qui suivent, effectuer l'une des opérations suivantes pour programmer le comportement du moteur quand le bord sensible intervient au-dessous de la position:	
	- presser la touche ▲ pour arrêter le moteur quand le bord intervient (adaptation de la position du fin de course bas activée);	
	- presser la touche ■ pour arrêter le moteur quand le bord intervient (aucune adaptation du fin de course);	
	- presser la touche ▼ pour faire en sorte que le moteur continue à fonctionner jusqu'à ce que le fin de course soit atteint sans effectuer d'arrêt ni d'inversion.	

Note: pour effacer les programmations et reconfigurer l'entrée pour pouvoir l'utiliser comme entrée des capteurs climatiques, il est nécessaire d'effacer la position du fin de course bas ou du fin de course haut (voir tableau A8).

4.3.4) Programmation du seuil du capteur climatique “vent”

Si on connecte à l'entrée “capteurs” un capteur de vent de la série “VOLO”, “VOLO-S” ou “VOLO-ST”, la protection “vent” est activée, c'est-à-dire que le store remonte automatiquement si le vent dépasse le seuil programmé. Si le seuil est dépassé pendant plus de 3 secondes, une commande correspondant à la touche ▲ s'active et tout autre mouvement est bloqué jusqu'à ce que le vent redescende en dessous du seuil programmé pendant au moins 1 minute. On peut choisir 5 seuils d'intervention différents: 1 = 5 km/h, 2 = 10 km/h, 3 = 15 km/h, 4 = 30 km/h et 5 = 45 km/h. (le seuil programmé en usine est le n° 3). Si l'on utilise le capteur “VOLO-ST”, les seuils d'intervention du vent est directement programmés sur le capteur (voir les instructions de “VOLO-ST”).
Pour modifier le seuil programmé:

Tableau “A10”	Changer le seuil d'intervention de la protection “vent”	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur mémorisé (pendant 5 secondes environ) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche ■.	5s
2.	Presser lentement la touche ▲, un nombre de fois (1, 2, 3, 4 ou 5) égal au seuil voulu.	X1 = 5 Km/h X2 = 10 Km/h X3 = 15 Km/h X4 = 30 Km/h X5 = 45 Km/h
3.	Au bout de quelques instants, on entendra un nombre de bips égal au seuil voulu.	X1 = 5 Km/h X2 = 10 Km/h X3 = 15 Km/h X4 = 30 Km/h X5 = 45 Km/h
4.	Presser et relâcher la touche ■ pour confirmer.	

Si au point 3, on n'entend pas un nombre de bips égal au niveau voulu, il suffit de ne presser aucune touche et d'attendre quelques secondes pour terminer la programmation sans changer le niveau.

4.3.5) Programmation du seuil du capteur climatique “soleil”

Si on connecte à l'entrée “capteurs” un capteur de soleil de la série “VOLO-S” ou “VOLO-ST”, l'automatisme “soleil” s'active, c'est-à-dire que le store descend automatiquement si le soleil dépasse le seuil programmé. Si le seuil est dépassé pendant plus de 2 minutes, une commande correspondant à la touche ▼ s'active; ensuite, si le “soleil” descend au-dessous du seuil programmé pendant 15 minutes, une commande correspondant à la touche ▲ s'active. L'automatisme “soleil” peut être désactivé en envoyant avec les émetteurs une commande de “soleil OFF”; ensuite il peut être réactivé avec une commande de “soleil ON”. Avec l'automatisme “soleil” actif, il est toujours possible d'envoyer des commandes de mouvement ▲ ou ▼ qui l'emportent sur les commandes de l'automatisme. La protection “vent” l'emporte toujours sur l'automatisme “soleil”. On peut choisir 5 seuils d'intervention “soleil” différents: 1=5 klx, 2= 0 klx, 3=15klx, 4=30klx et 5=45 klx (le seuil programmé en usine est le n°3). Si l'on utilise le capteur “VOLO-ST”, les seuils d'intervention du soleil est directement programmés sur le capteur (voir les instructions de “VOLO-ST”).

Tableau “A11”	Changer le seuil d'intervention de l'automatisme “soleil”	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur mémorisé (pendant 5 secondes environ) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche ■.	5s
2.	Presser lentement la touche ▼ un nombre de fois (1, 2, 3, 4 ou 5) égal au seuil voulu	X1 = 5 Klux X2 = 10 Klux X3 = 15 Klux X4 = 30 Klux X5 = 45 Klux
3.	Au bout de quelques instants, on entendra un nombre de bips égal au seuil voulu.	X1 = 5 Klux X2 = 10 Klux X3 = 15 Klux X4 = 30 Klux X5 = 45 Klux
4.	Presser et relâcher la touche ■ pour confirmer.	

Si au point 3, on n'entend pas un nombre de bips égal au seuil voulu, il suffit de ne presser aucune touche et d'attendre quelques secondes pour terminer l'opération sans changer le seuil.

4.4) Effacement de la mémoire

S'il se révèle nécessaire d'effacer tous les émetteurs et toutes les programmations, on peut effectuer la séquence d'opérations décrite dans le tableau A12.

L'effacement est possible:
- avec un émetteur **non mémorisé** en commençant la procédure à partir du point A;
- avec un émetteur **déjà mémorisé** en commençant la procédure à partir du point 1.

On peut effacer:
- **uniquement les émetteurs** mémorisés, en s'arrêtant au point 4;
- **tout** (émetteurs, seuil des capteurs, adresse TTBUS, etc.) en poursuivant la procédure jusqu'au point 6.

Tableau “A12”	Effacement de la mémoire	Exemple
➨ A.	Avec le moteur non alimenté, activer l'entrée pas à pas (connecter le fil blanc avec le blanc/noir) et la maintenir active jusqu'à la fin de la procédure.	OFF PP
B.	Connecter le moteur à l'alimentation de secteur et attendre les bips initiaux.	ON
➨ 1.	Presser et maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur (environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende un bip puis relâcher la touche ■.	5s
2.	Maintenir enfoncée la touche ▲ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips Relâcher la touche ▲ exactement durant le troisième bip.	
3.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips. Relâcher la touche ■ exactement durant le troisième bip.	
⬅ 4.	Maintenir enfoncée la touche ▼ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips. Relâcher la touche ▼ exactement durant le troisième bip.	
5.	Pour tout effacer: dans les 2 secondes, presser simultanément les touches ▲ et ▼.	
6.	Relâcher les touches ▲ et ▼ quand on entend le premier des 5 bips qui confirment l'effacement.	

5) Approfondissements

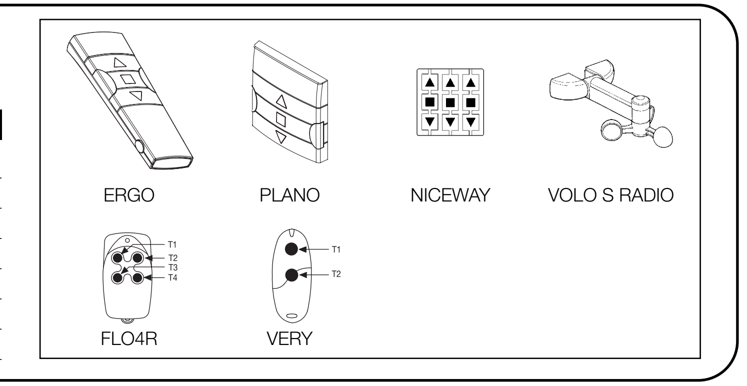
Les moteurs série NEOMAT-A reconnaissent les émetteurs de la série ERGO, PLANO, NICEWAY et VOLO-S-RADIO (voir chapitre 5.1 “Émetteurs utilisable”). Par ailleurs, avec des procédures spécifiques de mémorisation des émetteurs, il est possible d'associer à chaque touche de l'émetteur une commande particulière (voir chapitre 5.2 “Programmation des émetteurs en mode I et en mode II”).

⚠ **Attention: pour les programmations, utiliser uniquement les émetteurs mémorisés en mode I.**

5.1) Émetteurs utilisables

Le tableau A13 indique les émetteurs qui peuvent être utilisés.

Tableau “A13”
Émetteurs
ERGO1 - ERGO4 - ERGO6
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME
VOLO-S-RADIO
NICEWAY (toute la ligne)
FLO1R - FLO2R - FLO4R
VERY VR



5.2) Mémorisation des émetteurs en mode I et mode II

Les tableaux “A1” et “A2” décrivent la procédure de mémorisation des émetteurs en “mode I” où une commande précise est attribuée à chaque touche: touche ▲ (1) = “montée”; touche ■ (2) = “arrêt”; touche ▼ (3) = “descente”.
Il est possible de mémoriser les émetteurs aussi en “mode II”, qui permet une plus grande flexibilité de l'utilisation des touches des émetteurs. Sur le même moteur NEOMAT-A, Il est possible de mémoriser les émetteurs aussi bien en mode I qu'en mode II.

5.2.1) Mode I

En mode I, la commande associée aux touches de l'émetteur est fixe: la touche ▲ (1) commande la “montée”; la touche ■ (2) commande “l'arrêt”; la touche ▼ (3) commande la “descente”, une éventuelle touche 4 commande “l'arrêt”. En mode I, on effectue une unique phase de mémorisation pour chaque émetteur et un seul emplacement est occupé dans la mémoire. Durant la mémorisation en mode I, la touche pressée n'a pas d'importance. Pour mémoriser les émetteurs en mode I, voir les tableaux A1 et A2.

Mode I	
Touche	**Commande**
Touche ▲ ou 1	Montée
Touche ■ ou 2	Arrêt
Touche ▼ ou 3	Descente
Touche 4	Arrêt

5.2.2) Mode II

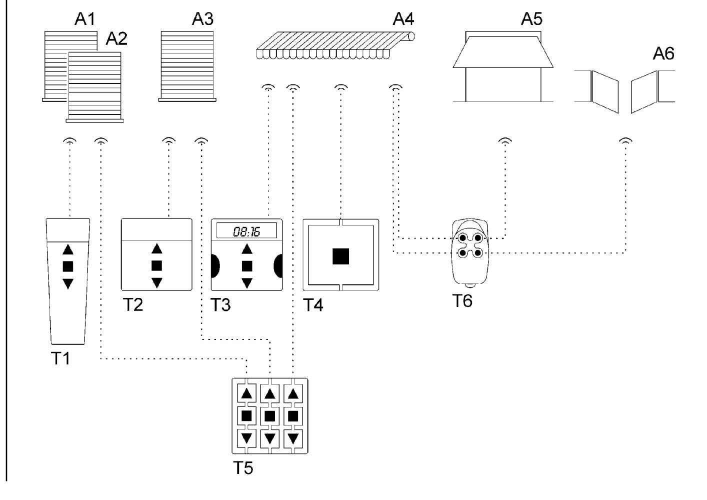
En mode II, on peut associer à chaque touche de l'émetteur l'une des 4 commandes possibles: 1=pas à pas; 2=montée-arrêt; 3=descente-arrêt; 4=arrêt. En mode II, on effectue une phase de mémorisation pour chaque touche et chacune d'elle occupe un emplacement de mémoire. Durant la mémorisation en mode II, la touche pressée est mémorisée. Si l'on souhaite attribuer une autre commande à une autre touche du même émetteur, il faut procéder à une nouvelle mémorisation.

Mode II	
N°	**Commande**
1	Pas à pas (montée-arrêt-descente-arrêt, etc.);
2	Montée - arrêt (montée-arrêt-montée-arrêt, etc.);
3	Descente - arrêt (descente-arrêt-descente-arrêt, etc.);
4	Arrêt.

5.2.3) Exemple de mémorisation mixte en mode I et en mode II

En exploitant de manière opportune les mémorisations en mode I et en mode II, on peut créer des commandes de groupe comme dans l'exemple illustré sur la figure.

- L'émetteur T1 (Ergo1) mémorisé en mode I sur A1 et A2 commande la montée, l'arrêt ou la descente simultanément de A1 et A2, la montée, l'arrêt ou la descente de A1 et A2, A3 ou A4;
- L'émetteur T2 (Plano1) mémorisé en mode I seulement sur A3 commande la montée, l'arrêt ou la descente seulement d'A3.
- L'émetteur T3 (Planotime) mémorisé en Mode I seulement sur A4 commande la montée, l'arrêt ou la descente seulement de A4;
- L'émetteur T4 (WM001C) mémorisé en mode II (pas à pas) commande seulement A4;
- L'émetteur T5 (WM003G) mémorisé en mode I pour commander avec le groupe 1 sur A1 et A2, avec le groupe 2 sur A3 et avec le groupe 3 sur A4 commande la montée, l'arrêt ou la descente de A2 et A2, A3 ou A4;
- L'émetteur T6 (Flo4R) mémorisé en mode II sur A4 (touches 1 et 3), sur A5 (touche 2) et sur A6 (touche 4), commande la montée et la descente d'A4, ou l'ouverture de la porte de garage A5 ou l'ouverture du portail automatique A6.



ATTENTION:

- Avec un émetteur mémorisé en mode II, il **n'est pas possible** d'effectuer la programmation de certaines fonctions (direction du mouvement, temps de travail, etc.) si, pour cette programmation, il est nécessaire de presser des touches différentes, telles que la touche ■ et la touche ▲.
- Avec un émetteur mémorisé en mode II, on **ne peut pas utiliser** les commandes de “groupe multiple”. Quand un ou plusieurs émetteurs ont déjà été mémorisés, il est possible d'en activer d'autres en mode II en procédant comme l'indique le tableau A14.

Tableau “A14”	**Mémorisation d'autres émetteurs en mode II**	**Exemple**
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur (pendant environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche.	Nouveau 5s
2.	Dans les 5 secondes qui suivent, presser et maintenir enfoncée la touche 5 d'un émetteur existant déjà mémorisé (environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende 2 bips, puis relâcher la touche.	Existant 5s
3.	Dans les 5 secondes qui suivent, commencer à presser la touche de l'ancien émetteur un nombre de fois égal à la commande voulue: 1=“pas à pas” 2=“montée” 3=“descente” 4=“arrêt”	Nouveau 1-4
4.	Au bout d'environ 3 secondes, on entendra un nombre de bips égal à la commande sélectionnée.	3s 1-4
5.	Dans les 2 secondes qui suivent, presser la même touche du nouvel émetteur.	Nouveau
6.	Relâcher la touche quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation.	

Si au point 5, on n'entend pas un nombre de bips égal à la commande désirée, il suffit de ne presser aucune touche et d'attendre quelques secondes pour terminer la programmation sans aucune mémorisation.
Note: Si la mémoire est pleine (14 émetteurs), 6 bips indiqueront que l'émetteur ne peut pas être mémorisé.

Il est possible de mémoriser de manière simple un nouvel émetteur en maintenant les caractéristiques de l'ancien émetteur en suivant la procédure du tableau A15. Le nouvel émetteur ainsi mémorisé héritera des caractéristiques de l'ancien, c'est-à-dire que si l'ancien était mémorisé en mode I, le nouveau fonctionnera lui aussi en mode I, si l'ancien était mémorisé en mode II, la touche du nouvel émetteur sera associée à la même commande que l'ancien.

Tableau "A15"	Mémorisation d'autres émetteurs	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Nouveau >3s
2.	Presser et maintenir enfoncée la touche déjà mémorisée de l'ancien émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Existant >3s
3.	Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Nouveau >3s
4.	Presser et maintenir enfoncée la touche déjà mémorisée de l'ancien émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Existant >3s
5.	On entendra 3 bips qui confirment la mémorisation du nouvel émetteur.	♫ ♫ ♫

Note: Si la mémoire est pleine (14 émetteurs), 6 bips indiqueront que l'émetteur ne peut pas être mémorisé.

5.3) Programmation des positions sans émetteur

Même si cela est moins facile, il est possible de programmer les fins de course et les positions "0" et "1" sans émetteur, en utilisant uniquement l'entrée pas à pas.
Dans ce cas, seules les programmations SEMI-AUTOMATIQUE et AUTOMATIQUE sont possibles.

Tableau "A16"	Programmation des positions "0" et "1" avec recherche SEMI-AUTOMATIQUE	Exemple
1.	Activer la commande de pas à pas; si le volet roulant descend, relâcher la commande et répéter l'opération.	PP
2.	Maintenir la commande pas à pas active jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement quand le volet roulant est complètement ouvert et a heurté les butées d'arrêt (position "0"). Puis relâcher la commande.	PP
3.	À l'aide de la commande pas à pas (fonctionnement «par action maintenue»), arrêter le volet roulant, durant le mouvement de descente, au niveau du point de fermeture voulu (position "1"), de sorte que la commande suivante provoquera la montée du volet roulant.	PP
4.	Activer deux fois de suite (dans les 2 secondes) la commande pas à pas en maintenant la deuxième commande active pendant au moins 5 secondes (moteur arrêté), jusqu'à ce que 3 bips et un bref mouvement de montée et de descente signalent que la position a été mémorisée.	PP X2(X5s)

Tableau "A17"	Programmation des positions "0" et "1" avec recherche AUTOMATIQUE	Exemple
1.	Activer la commande de pas à pas; si le volet roulant descend, relâcher la commande et répéter l'opération.	PP
2.	Maintenir la commande pas à pas active jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement quand le volet roulant est complètement ouvert et a heurté les butées d'arrêt (position "0").	PP
3.	Maintenir la commande active pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 2 bips puis la relâcher.	PP X5s ♫ ♫
4.	Le volet roulant commence à descendre pour rechercher la position "1". La procédure peut être interrompue en agissant de nouveau sur la commande de pas à pas.	PP
5.	Quand le volet roulant atteint la position de fermeture complète au niveau des ressorts anti-intrusion, il s'arrête et 3 bips signalent que les positions "0" et "1" ont bien été programmées.	♫ ♫ ♫

Note: Il n'est pas possible, avec la commande pas à pas, de mémoriser la hauteur d'ouverture partielle.

Si l'on souhaite modifier les positions, il est nécessaire d'effacer tous les réglages effectués puis de répéter toute la procédure.

Tableau "A18"	Effacement des positions "0" et "1" à l'aide de la commande pas à pas	Exemple
1.	Activer la commande de pas à pas; si le volet roulant monte, relâcher la commande et répéter l'opération.	PP 3s
2.	Maintenir la commande active jusqu'à ce que, au bout d'environ 3 secondes, une manœuvre de montée démarre; activer deux fois de suite (dans les 2 secondes) la commande pas à pas en maintenant la deuxième commande active, afin d'arrêter et de faire redescendre le volet roulant.	PP PP 3s
3.	Répéter le point précédent trois fois. À la 3e tentative, la manœuvre en montée ne démarre plus.	PP PP X3
4.	Maintenir la commande pas à pas active pendant encore 10 secondes jusqu'à ce que 5 bips signalent que toutes les positions ont été effacées.	PP ♫♫♫♫♫

Notes: Après l'effacement des positions, les mouvements sont commandés «par action maintenue».

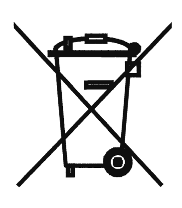
F

5) Mise au rebut

Comme pour l'installation, à la fin de la durée de vie de ce produit, les opérations de démantèlement doivent être effectuées par du personnel qualifié.
Ce produit est constitué de différents types de matériaux dont certains peuvent être recyclés et d'autres devront être mis au rebut; informez-vous sur les systèmes de recyclage ou d'élimination prévus par les normes locales en vigueur pour cette catégorie de produit.

Attention: certains composants du produit peuvent contenir des substances polluantes ou dangereuses qui pourraient avoir des effets nuisibles sur l'environnement et sur la santé des personnes s'ils n'étaient pas adéquatement éliminés.

Comme l'indique le symbole sur la figure, il est interdit de jeter ce produit avec les ordures ménagères. Procéder par conséquent à la "collecte différenciée" des composants pour leur traitement conformément aux méthodes prescrites par les normes locales en vigueur ou restituer le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent.



Certains règlements locaux peuvent appliquer de lourdes sanctions en cas d'élimination prohibée de ce produit.

6) Que faire si... petit guide en cas de problème!

Après l'alimentation, le moteur n'émet pas les 2 bips et l'entrée pas à pas ne commande aucun mouvement.
Contrôler que le moteur est alimenté à la tension de secteur prévue; si l'alimentation est correcte, il y a probablement une panne grave et le moteur doit être remplacé.

Après une commande par radio, on entend 6 bips et la manœuvre ne démarre pas.
La radiocommande n'est pas synchronisée, il faut répéter la mémorisation de l'émetteur.

Après une commande, on entend 10 Bips puis la manœuvre démarre.
L'autodiagnostic des paramètres mémorisés a relevé des anomalies (erreurs de positions, adresse TTBUS, seuil du vent et du soleil, direction du mouvement): contrôler et éventuellement refaire les programmations.

Après une commande le moteur ne bouge pas.
- Il peut s'agir d'une intervention de la protection thermique; dans ce cas, attendre que le moteur ait refroidi;
- Si un capteur de vent est connecté, le seuil programmé peut être dépassé;
- Si la photocellule «FT210S» et/ou une barre palpeuse résistive est connectée et sont intervenues, le mouvement est bloqué;
- Sinon, essayer d'éteindre puis de rallumer le moteur; si l'on n'entend pas les 2 bips, il s'agit probablement d'une panne grave et le moteur doit être remplacé.

En montée, avant d'atteindre la position prévue (pos. "0", pos. "I"), le moteur s'arrête puis on entend qu'il essaie de redémarrer à deux reprises.
Cela peut être normal si la programmation des positions "0" et "1" a été effectuée en mode SEMI-AUTOMATIQUE: en montée, quand un effort excessif est détecté, le moteur s'éteint pendant 1 seconde environ puis réessaie de terminer la manœuvre; vérifier s'il y a des obstacles qui bloquent le mouvement.

En descente ou en montée, avant d'atteindre la position prévue (pos. "0", pos. "I", pos. "1"), le moteur s'arrête.
Cela peut être normal: quand un effort excessif est détecté, le moteur s'éteint; vérifier s'il y a des obstacles qui empêchent le mouvement.

Le moteur ne démarre qu'avec une commande "par action maintenue".
Si les positions "0" et "1" n'ont pas été programmées, le mouvement du moteur en montée et en descente ne s'effectue qu'avec une commande «par action maintenue». Programmer les positions "0" et "1".

Les positions "0" et "1" sont programmées mais, en descente, on a un mouvement avec commande «par action maintenue».
L'autodiagnostic des paramètres mémorisés a détecté une anomalie dans la position du moteur. Commander le volet roulant en montée et attendre qu'il atteigne la position "0".

7) Caractéristiques techniques des moteurs tubulaires NEOMAT-A

Tension d'alimentation et fréquence	: voir données techniques sur l'étiquette de chaque modèle.
Courant et puissance	: voir données techniques sur l'étiquette de chaque modèle.
Couple et vitesse	: voir données techniques sur l'étiquette de chaque modèle.
Diamètre du moteur	: NEOMAT-SA = Ø35 mm; NEOMAT-MA = Ø45 mm; NEOMAT-LA = Ø58 mm
Précision (résolution) du fin de course électronique	: supérieure à 0,55° (selon la version de NEOMAT-A).
Précision des positions des arrêts de fin de course	: classe 2 (± 5 %).
Résistance mécanique	: conforme à EN 14202.
Temps de fonctionnement continu	: maximum 4 minutes.
Indice de protection	: IP 44.
Température de fonctionnement	: -20÷55 °C
Longueur câble de connexion	: 3 m
Tension signaux (pas à pas, TTBUS, etc.)	: Environ 24 Vcc
Seuils capteur vent (anémomètre)	: 5 équivalents à environ 5; 10; 15; 30 ou 45 km/h (avec anémomètres VOLO ou VOLO-S)
Seuils capteur soleil	: 5 équivalents à environ 5, 10, 15, 30 ou 45 klx (avec VOLO-S)
Longueur câbles signaux (pas à pas, TTBUS, etc.)	: maximum 30 m en cas de proximité avec d'autres câbles, sinon 100 m
Fréquence récepteur radio	: 433,92 MHz
Codage récepteur radio	: 52 bits à code tournant FLOR et FLOR+INFO
Nombre d'émetteurs mémorisables	: 14, y compris au maximum 3 capteurs climatiques VOLO-S-Radio
Portée des émetteurs ERGO, PLANO et NICEWAY	: estimée à 150 m en espace libre et à 20 m à l'intérieur des bâtiments*

* La portée des émetteurs est fortement influencée par d'autres dispositifs qui opèrent à la même fréquence avec des émissions continues telles que: alarmes, radio à écouteurs, etc., qui interfèrent avec le récepteur.

NICE s.p.a. se réserve le droit d'apporter des modifications aux produits à tout moment si elle le juge nécessaire.

F

Déclaration CE de conformité

Déclaration CE de conformité à la directive 1999/5/CE.

Note: Le contenu de cette déclaration de conformité correspond à la dernière révision disponible - avant l'impression de la présente notice technique - du document officiel déposé au siège de Nice S.p.a.. Dans cette notice, le texte original a été réélaboré pour des motifs éditoriaux.

Numéro: 228/Neomat A Révision: 2

Je soussigné, Lauro Buoro, en qualité d'Administrateur Délégué, déclare sous sa propre responsabilité que le produit:

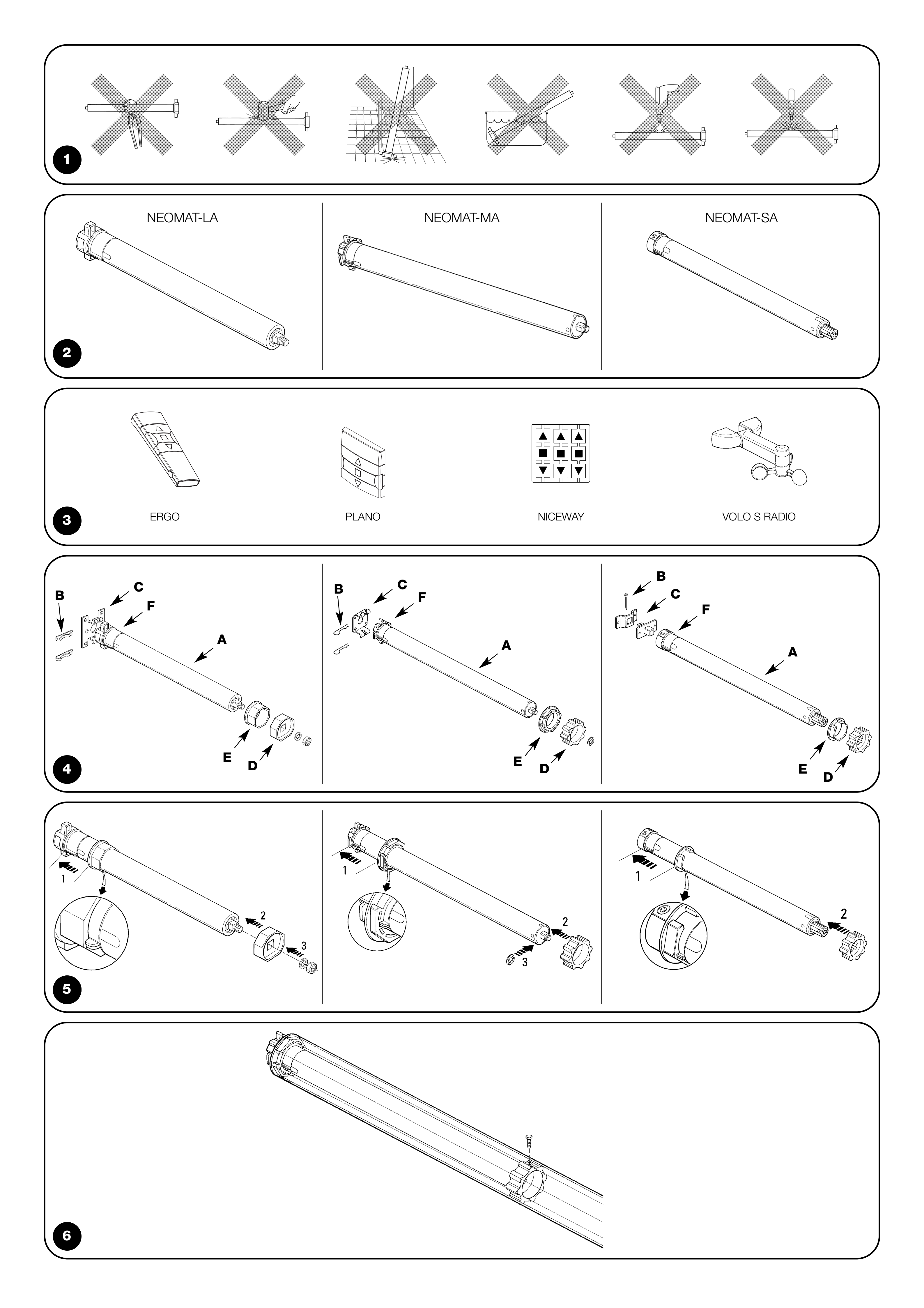
Nom producteur: NICE s.p.a.
Adresse: Via Pezza Alta 13, 31046 Z.I. Rustignè, Oderzo (TV) Italia
Type: Opérateur tubulaire pour stores dans un caisson avec logique de commande incorporée et récepteur radio
Modèles: Neomat SA, Neomat MA, Neomat LA
Accessoires: Radiocommandes série ERGO, PLANO, NICEWAY et VOLO-S-Radio
Anémomètres VOLO et VOLO-S

Est conforme à ce qui est prévu par la directive communautaire suivante:
- 1999/5/CE DIRECTIVE 1999/5/CE DU PARLEMENT EUROPÉEN ET DU CONSEIL du 9 mars 1999 concernant les équipements hertziens et les équipements terminaux de télécommunication et la reconnaissance mutuelle de leur conformité.
  Selon les normes harmonisées suivantes: EN 300220-3 V1.1.1:2000, EN 60950-1:2001.

Est conforme à ce qui est prévu par les directives communautaires suivantes, telles qu'elles sont modifiées par la directive 93/68/CEE du Conseil du 22 juillet 1993:
- 73/23/CEE DIRECTIVE 73/23/CEE DU CONSEIL du 19 février 1973 concernant l'harmonisation des législations des États membres relatives au matériel électrique destiné à être utilisé dans certaines limites de tension.
  Selon les normes harmonisées suivantes: EN 60335-1:1994; EN 60335-2-97:2000, EN 50366:2003
- 89/336/CEE DIRECTIVE 89/336/CEE DU CONSEIL du 3 mai 1989, pour l'harmonisation des législations des États membres relatives à la compatibilité électromagnétique.
  Selon les normes suivantes: EN 301 489-1:2004; EN 301 489-3:2002

Oderzo, le 2 janvier 2006

Lauro Buoro
(Administrateur délégué)


1
NEOMAT-LA
NEOMAT-MA
NEOMAT-SA
2
ERGO
PLANO
NICEWAY
VOLO S RADIO
3
B
C
F
A
E
D
4
1
2
3
5
6



Headquarter

Nice SpA
Oderzo TV Italia
Tel. +39.0422.85.38.38
Fax +39.0422.85.35.85
info@niceforyou.com

Nice in Italy

Nice Padova
Sarmeola di Rubano PD Italia
Tel. +39.049.89.78.93.2
Fax +39.049.89.73.85.2
infopd@niceforyou.com

Nice Roma
Roma Italia
Tel. +39.06.72.67.17.61
Fax +39.06.72.67.55.20
inforoma@niceforyou.com

Nice worldwide

Nice France
Buchelay
Tel. +33.(0)1.30.33.95.95
Fax +33.(0)1.30.33.95.96
info@fr.niceforyou.com

Nice Rhône-Alpes
Decines Charpieu France
Tel. +33.(0)4.78.26.56.53
Fax +33.(0)4.78.26.57.53
infolyon@fr.niceforyou.com

Nice France Sud
Aubagne France
Tel. +33.(0)4.42.62.42.52
Fax +33.(0)4.42.62.42.50
infomarseille@fr.niceforyou.com

Nice Belgium
Leuven (Heverlee)
Tel. +32.(0)16.38.69.00
Fax +32.(0)16.38.69.01
info@be.niceforyou.com

Nice España Madrid
Tel. +34.9.16.16.33.00
Fax +34.9.16.16.30.10
info@es.niceforyou.com

Nice España Barcelona
Tel. +34.9.35.88.34.32
Fax +34.9.35.88.42.49
info@es.niceforyou.com

Nice Polska
Pruszków
Tel. +48.22.728.33.22
Fax +48.22.728.25.10
info@pl.niceforyou.com

Nice UK
Chesterfield
Tel. +44.87.07.55.30.10
Fax +44.87.07.55.30.11
info@uk.niceforyou.com

Nice Romania
Cluj Napoca
Tel/Fax +40.264.45.31.27
info@ro.niceforyou.com

Nice Deutschland
Gelnhausen-Hailer
Tel. +49.60.51.91.52-0
Fax +49.60.51.91.52-119
info@de.niceforyou.com

Nice China
Shanghai
Tel. +86.21.575.701.46
+86.21.575.701.45
Fax +86.21.575.701.44
info@cn.niceforyou.com

Nice USA Inc.
Jacksonville, Fl.
Tel. +001.904.786.7133
Fax +001.904.786.7640
info@us.niceforyou.com

89.056 Rev.00 del 04-07-2006